

(12) DEMANDE INTERNATIONALE PUBLIÉE EN VERTU DU TRAITÉ DE COOPÉRATION
EN MATIÈRE DE BREVETS (PCT)

(19) Organisation Mondiale de la Propriété
Intellectuelle
Bureau international



26 JUL 2004

(43) Date de la publication internationale
25 septembre 2003 (25.09.2003)

PCT

(10) Numéro de publication internationale
WO 03/079387 A1

(51) Classification internationale des brevets⁷ :
H01H 57/00

Christian [FR/FR]; 4, square Molière, F-78180 Montigny-le-Bretonneux (FR).

(21) Numéro de la demande internationale :
PCT/FR03/00759

(22) Date de dépôt international : 10 mars 2003 (10.03.2003)

(25) Langue de dépôt : français

(26) Langue de publication : français

(30) Données relatives à la priorité :
02/03522 19 mars 2002 (19.03.2002) FR

(71) Déposants (pour tous les États désignés sauf US)
: SCHNEIDER ELECTRIC INDUSTRIES SAS
[FR/FR]; 89, boulevard Franklin Roosevelt, F-92500
Rueil-Malmaison (FR). FOLLIC, Stéphane [FR/FR]; 1,
allée de Provence, F-95130 Le Plessis-Bouchard (FR).

(72) Inventeur; et

(75) Inventeur/Déposant (pour US seulement) : BATAILLE,

(81) États désignés (national) : AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NI, NO, NZ, OM, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

(84) États désignés (régional) : brevet ARIPO (GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), brevet eurasien (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), brevet européen (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), brevet OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

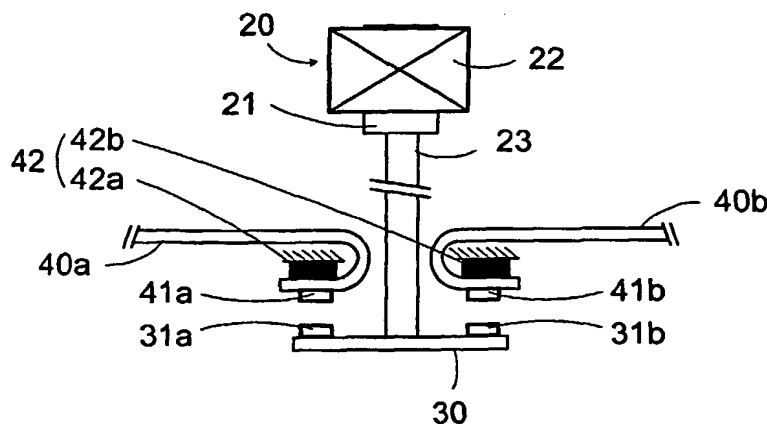
Publiée :

- avec rapport de recherche internationale
- avant l'expiration du délai prévu pour la modification des revendications, sera republiée si des modifications sont reçues

[Suite sur la page suivante]

(54) Title: ELECTRICAL DEVICE COMPRISING A CONTROLLED PIEZOELECTRIC ACTUATOR

(54) Titre : APPAREIL ELECTRIQUE A ACTIONNEUR PIEZOELECTRIQUE PILOTE



(57) Abstract: The invention relates to an electrical switch device in which each power pole comprises a mobile bridge (30) which is equipped with at least one mobile contact (31a, 31b) which co-operates with at least one fixed contact (41a, 41b) of the pole between open and closed positions. The inventive switch device comprises at least one bistable or Voice Coil-type approach actuator (20) which acts on the mobile bridge(s) (30) such as to enable the mobile contact(s) (31a, 31b) of the mobile bridge (30) and the fixed contact(s) (41a, 41b) to move together or apart. Moreover, each pole comprises a piezoelectric stress actuator (42) which can be used to establish the contact pressure or contact disconnect without the need for a mechanical return element.

(57) Abrégé : L'invention concerne un appareil électrique interrupteur dont chaque pôle de puissance comporte un pont mobile (30) muni d'au moins un contact mobile (31a, 31b) qui coopère avec au moins un contact fixe (41a, 41b) du pôle entre des positions ouverte et fermée. L'appareil interrupteur comporte au moins un actionneur d'approche (20) - bistable ou de type Voice Coil - agissant sur le(s) pont(s) mobile(s) (30) de façon à permettre l'éloignement et le rapprochement entre le ou les contacts mobiles (31a, 31b) du pont mobile (30) et le ou les contacts fixes (41a, 41b), et chaque pôle comporte un actionneur d'effort (42) - piézoélectrique - permettant l'établissement de la pression de contact ou la coupure de contact, sans l'aide d'organe de rappel mécanique.

WO 03/079387 A1

WO 03/079387 A1



En ce qui concerne les codes à deux lettres et autres abréviations, se référer aux "Notes explicatives relatives aux codes et abréviations" figurant au début de chaque numéro ordinaire de la Gazette du PCT.

Appareil électrique à actionneur piézoélectrique piloté.

La présente invention se rapporte à un appareil électrique interrupteur de puissance, monopolaire ou multipolaire, de type relais, contacteur ou contacteur/disjoncteur, dont les mouvements de fermeture et d'ouverture entre contacts mobiles et contacts fixes sont effectués par un actionneur d'approche et un actionneur d'effort. L'invention concerne également un procédé de fermeture et d'ouverture des contacts d'un tel appareil interrupteur.

Un appareil électrique interrupteur de type relais, contacteur ou contacteur/disjoncteur est un appareil usuellement utilisé pour effectuer la commutation électrique d'une charge de puissance, comme par exemple un moteur. Pour cela, il comporte habituellement, pour chaque pôle de puissance, un pont mobile entraîné par un actionneur constitué généralement d'un électroaimant commun aux différents pôles et muni d'un ressort de rappel. Le pont mobile porte un contact mobile en simple coupure, ou deux contacts mobiles en double coupure, coopérant avec un, respectivement deux, contact(s) fixe(s), de façon à interrompre ou assurer le passage du courant électrique dans les pôles de puissance. De plus, pour obtenir une pression de contact satisfaisante, on utilise habituellement des ressorts de pression de contacts agissant sur les contacts mobiles.

La commande de l'actionneur peut provenir d'un ordre manuel d'un opérateur ou d'un ordre émis par un automatisme de commande. L'instant d'apparition de ces ordres est alors évidemment désynchronisé de l'intensité du courant passant dans les différents pôles de puissance de l'appareil interrupteur à cet instant. Donc, lors du mouvement d'ouverture correspondant à la séparation entre les contacts fixes et mobiles, un courant électrique important peut circuler dans les pôles créant ainsi, de façon connue, un arc électrique de coupure entre les contacts fixes et mobiles. Cet arc de coupure nécessite une chambre de coupure dans l'appareil et accélère à terme l'usure des pastilles de contacts déposées sur les contacts fixes et mobiles. Pour atténuer cet inconvénient, l'électroaimant comporte par exemple un organe de rappel, tel qu'un ressort de rappel, suffisamment important pour avoir une séparation la plus rapide possible entre contacts fixes et mobiles. Cependant, lors du mouvement inverse de fermeture correspondant au rapprochement entre les contacts fixes et mobiles, il faut alors vaincre cet effort de rappel ce qui nécessite de renforcer la taille et la puissance de l'électroaimant.

Un premier but de l'invention est de pouvoir assurer la coupure entre les contacts fixes et mobiles des pôles d'un appareil interrupteur au moment où le courant électrique alternatif circulant dans ces pôles est pratiquement nul. On réduira ainsi l'arc électrique généré à la coupure ce qui diminuera avantageusement l'usure des pastilles de contacts. Cela se traduira aussi par une diminution des manifestations extérieures des coupures et une simplification de la chambre de coupure.

Un deuxième but de l'invention est de pouvoir supprimer les organes de rappel mécaniques existants dans un tel appareil interrupteur. Ceci permettra de réduire avantageusement la taille des actionneurs pour un courant nominal donné. On obtiendra alors un appareil interrupteur de taille plus réduite, plus simple de conception, consommant moins d'énergie et dont les contacts s'useront moins rapidement.

Pour cela, l'invention décrit un appareil électrique interrupteur servant à la commutation d'une charge et comprenant un ou plusieurs pôles de puissance, chaque pôle comportant un pont mobile muni d'au moins un contact mobile qui coopère avec au moins un contact fixe du pôle entre des positions ouverte et fermée. L'appareil interrupteur comporte un actionneur d'approche agissant sur le(s) pont(s) mobile(s) de l'appareil interrupteur de façon à permettre l'éloignement et le rapprochement entre contacts mobiles et contacts fixes. Chaque pôle comporte un actionneur d'effort permettant l'établissement de la pression de contact ou la coupure de contact entre le ou les contacts mobiles du pont mobile et le ou les contacts fixes du pôle, sans l'aide d'organe de rappel mécanique.

Selon une caractéristique, l'actionneur d'approche est constitué par un actionneur linéaire électromagnétique à commande électrique ou par un actionneur de type Voice Coil.

Selon une autre caractéristique, l'actionneur d'effort d'un pôle comporte au moins un élément piézoélectrique agissant sur le(s) contact(s) fixe(s) du pôle.

Selon une autre caractéristique, l'appareil interrupteur comprend des moyens de mesure du courant circulant dans le ou les pôles reliés à une unité de commande électronique capable de piloter le ou les actionneurs d'approche et le ou les actionneurs d'effort. Grâce à des moyens de détermination de position, cette unité de commande permettra une meilleure maîtrise de la dynamique (position, vitesse, effort) pour un fonctionnement optimal de l'appareil interrupteur : suppression des rebonds,

pression de contact régulée en fonction du courant circulant dans le pôle, diagnostic de l'usure des pastilles.

L'invention concerne également un procédé de commutation d'un pôle dans un appareil électrique interrupteur. Le procédé se caractérise par le fait que le mouvement de fermeture des contacts comprend une étape d'approche permettant le rapprochement du pont mobile vers le ou les contacts fixes à l'aide d'un actionneur d'approche et comprend une étape de contact permettant l'établissement d'une pression de contact entre contacts mobiles et contacts fixes du pôle à l'aide d'un actionneur d'effort. Le procédé se caractérise aussi par le fait que le mouvement d'ouverture des contacts comprend une étape de coupure permettant la séparation entre contacts mobiles et contacts fixes du pôle à l'aide de l'actionneur d'effort et comprend une étape d'éloignement du pont mobile à l'aide de l'actionneur d'approche. Pour éviter la présence d'arc électrique au niveau du pôle, l'étape de coupure n'est effectuée que lorsque le courant électrique circulant dans le pôle est inférieur à un seuil prédéterminé, juste avant le passage au zéro de courant.

D'autres caractéristiques et avantages vont apparaître dans la description détaillée qui suit en se référant à un mode de réalisation donné à titre d'exemple et représenté par les dessins annexés sur lesquels :

- la figure 1 représente un exemple simplifié de réalisation d'un pôle de contacts double coupure dans un appareil interrupteur selon l'invention, en position ouverte,
- la figure 2 montre l'exemple de la figure 1 après l'étape d'approche,
- la figure 3 montre l'exemple de la figure 1 en position fermée,
- la figure 4 représente un deuxième exemple de réalisation d'un pôle de contacts double coupure,
- la figure 5 représente un exemple de réalisation d'un pôle de contacts simple coupure,
- la figure 6 détaille un schéma fonctionnel de commande des actionneurs d'un appareil interrupteur selon l'invention.

Un appareil électrique interrupteur de puissance, de type relais, contacteur ou contacteur/disjoncteur comporte un ou plusieurs pôles de puissance. Il est chargé de

commander électriquement une charge électrique, comme un moteur, une résistance ou autres. Dans l'exemple de la figure 6, l'appareil interrupteur comporte trois pôles de puissance correspondant aux trois phases L1,L2,L3 d'un courant alternatif, pour la commande d'un moteur M.

5 En référence aux figures 1 à 3, un pôle de puissance dispose d'un pont mobile 30 qui porte deux contacts mobiles 31a,31b reliés électriquement entre eux. Le pôle comprend deux conducteurs de puissance 40a,40b, le conducteur 40a correspondant, par exemple, à un conducteur amont et le conducteur 40b correspondant à un
10 conducteur aval de l'appareil interrupteur. Ces deux conducteurs 40a,40b portent chacun à leur extrémité un contact fixe respectivement 41a,41b qui viennent en contact avec un des contacts mobiles respectivement 31a,31b, lorsque le pont mobile 30 est dans une position fermée permettant la circulation d'un courant électrique entre les conducteurs amont 40a et aval 40b. Il est connu que l'extrémité des conducteurs amont 40a et aval 40b puisse former une boucle de façon à diminuer la répulsion des
15 contacts en cas de courant de forte intensité.

 Le pont mobile 30 est solidaire d'un organe mécanique 23, tel qu'un doigt, un poussoir ou autre, qui est lui-même entraîné mécaniquement par la partie mobile 21 d'un actionneur d'approche 20. Les détails d'une telle liaison mécanique sont classiques dans des contacteurs ou contacteurs/disjoncteurs et ne sont donc pas
20 représentés dans les figures du présent document. L'actionneur d'approche 20 est chargé d'effectuer les mouvements de la course d'approche et de la course d'éloignement du pont mobile, entre la position ouverte (voir figure 1) et une position intermédiaire (voir figure 2) où les contacts fixes 41a,41b et mobiles 31a,31b sont proches mais séparés les uns des autres, comme détaillé ci-après.

25 Chaque pôle de puissance comporte également un actionneur d'effort 42, chargé d'effectuer les mouvements de la course d'écrasement des contacts, c'est-à-dire chargé d'établir la pression de contact ou la coupure entre les contacts fixes 41a,41b et mobiles 31a,31b du pôle, entre la position intermédiaire (voir figure 2) et la position fermée (voir figure 3), comme détaillé ci-après. Selon une caractéristique de
30 l'invention, l'actionneur d'effort 42 est constitué par un ou plusieurs éléments piézoélectriques 42a,42b,42' déformables.

 Les éléments piézoélectriques sont déjà connus et possèdent la particularité de se déformer en augmentant légèrement de volume, sous l'action d'une tension électrique. Cette déformation est proportionnelle à la valeur de la tension qui leur est
35 appliquée et est réversible lorsque la tension disparaît. De tels éléments sont donc

bistables et ne nécessitent pas d'organe de rappel mécanique pour revenir en position initiale. Ils ont l'avantage de ne consommer que très peu de courant, mais d'engendrer néanmoins une force élevée lors de leur augmentation de volume dans un temps de réponse très rapide. De plus, ils évitent d'utiliser des pièces en mouvement et n'engendrent donc pas d'usure.

Dans une première variante représentée aux figures 1 à 3, un pôle de puissance comporte deux éléments piézoélectriques 42a, respectivement 42b, sont placés entre un socle fixe de l'appareil interrupteur et l'extrémité des conducteurs de puissance 40a, respectivement 40b, portant les deux contacts fixes 41a, respectivement 41b. Si on leur applique une tension électrique, les éléments piézoélectriques 42a,42b vont augmenter de volume créant ainsi des forces F_{2a} , F_{2b} (voir figure 3) qui vont provoquer une légère déformation de la boucle faite par les conducteurs métalliques 40a,40b et donc un déplacement des contacts fixes 41a,41b en direction des contacts mobiles 31a,31b. Si le pont mobile 30 est dans la position intermédiaire de la figure 2, ce déplacement va alors être suffisant pour que les contacts fixes 41a,41b viennent se plaquer et exercer une pression sur les contacts mobiles 31a,31b pour donner la position fermée de la figure 3. Typiquement, l'ordre de grandeur du déplacement ainsi provoqué est inférieur ou égal à 1 mm. Quand la tension appliquée aux éléments piézoélectriques 42a,42b disparaît, ceux-ci reprennent leur forme initiale ce qui entraîne une disparition des forces F_{2a} , F_{2b} et donc une séparation des contacts fixes et mobiles et un retour à la position intermédiaire de la figure 2.

Dans une seconde variante représentée à la figure 4, les éléments piézoélectriques 42a,42b sont positionnés sur le pont mobile 30 et agissent sur les contacts mobiles 31a,31b. Le pont mobile 30 peut comporter un conducteur métallique 33 reliant les contacts mobiles 31a,31b entre eux. Ce conducteur 33 est suffisamment souple pour que, lorsqu'une tension est appliquée aux éléments piézoélectriques 42a,42b, leur augmentation de volume puisse générer une légère déformation du conducteur 33 et donc un mouvement des contacts mobiles 31a,31b vers les contacts fixes 41a,41b. Cependant, cette variante conduit à une augmentation du poids total du pont mobile 30.

Préférentiellement, l'appareil interrupteur comporte un seul actionneur d'approche 20 pour l'ensemble des pôles. La partie mobile 21 de cet actionneur

entraîne donc l'ensemble des organes mécaniques 23 des différents pôles. Suivant un autre mode de réalisation, l'appareil interrupteur pourrait comporter un actionneur d'approche 20 distinct pour chaque pôle. Cette seconde solution serait plus souple d'utilisation, chaque pôle pouvant être alors commandé individuellement par des actionneurs plus petits, bien que pouvant être plus encombrante.

L'actionneur d'approche 20 est un actionneur électromagnétique à commande électrique, par exemple un électroaimant linéaire bistable. Dans ce cas, la partie mobile de l'actionneur est un noyau mobile 21, tel qu'un noyau plongeur en matériau magnétique, entouré d'une carcasse fixe 22 portant un bobinage parcouru par un courant de commande. L'actionneur d'approche 20 agit sur les ponts mobiles 30 (ou sur le pont mobile 30 s'il existe un actionneur d'approche par pôle ou si l'appareil interrupteur ne comporte qu'un pôle), de façon à permettre l'éloignement et le rapprochement entre les contacts fixes et les contacts mobiles. Quand le bobinage de la carcasse fixe 22 reçoit une commande d'éloignement, le noyau mobile 21 se déplace vers une position d'éloignement, correspondant à la position ouverte des contacts de pôles telle que représentée en figure 1. Quand le bobinage de la carcasse fixe 22 est parcouru par un courant de commande correspondant à la commande d'approche, cela engendre une force électromagnétique F_1 sur le noyau mobile 21 qui se déplace alors vers une position d'approche, correspondant à la position intermédiaire des contacts de pôles telle que représentée en figure 2. Dans cette position intermédiaire, les contacts fixes et mobiles sont proches les uns des autres mais ne se touchent pas.

Selon l'invention, l'actionneur d'approche 20 peut également être un actionneur linéaire de type Voice Coil dans lequel le noyau mobile comporte une bobine, parcourue par un courant de commande, qui se déplace à l'intérieur d'une culasse fixe comportant un aimant permanent. Un tel actionneur possède en effet un temps de réponse faible et une dynamique très rapide intéressante dans la présente application. Enfin, on pourrait aussi envisager un électroaimant rotatif muni d'un mécanisme classique permettant de transformer un mouvement rotatif en mouvement linéaire.

Avantageusement, l'actionneur d'approche 20 ne nécessite donc pas l'emploi d'organes de rappel, du type ressort de rappel, pour ramener le noyau mobile 21 dans une position initiale déterminée. L'actionneur 20 est régulé en vitesse et en position par une unité de commande 10 de manière à obtenir une course d'approche rapide et un positionnement stable. Cette régulation en position est particulièrement importante

pour maintenir le pont mobile 30 en position fermée, car lorsque les éléments piézoélectriques 42a,42b génèrent les forces F2a,F2b, il faut obligatoirement que ces forces F2a,F2b soient compensées par la force F1 générée par l'actionneur d'approche 20 pour maintenir une bonne pression entre contacts fixes et mobiles.

5

En référence à la figure 6, l'appareil interrupteur comporte une unité de commande électronique 10 qui est dotée d'une unité de traitement, comme un microprocesseur ou un microcontrôleur, et d'une mémoire, et qui est reliée à des moyens de mesure de courant 11 de l'appareil interrupteur, tels que des capteurs de courant, capables de délivrer des signaux proportionnels aux courants circulant dans les phases L1,L2,L3. L'unité de commande 10 reçoit également un ordre de pilotage extérieur 12 de fermeture ou d'ouverture qui est issu soit directement d'une commande utilisateur, soit d'un ordre provenant d'un automatisme par exemple. En fonction de ces informations, l'unité de commande 10 est capable d'envoyer des commandes appropriées à l'actionneur d'approche 20 et aux actionneurs d'effort 42 des différents pôles.

Par ailleurs, l'unité de commande 10 doit être en mesure de connaître en temps réel la position du noyau mobile 21 pour être capable de réguler en position et en vitesse la position de l'actionneur d'approche 20. Pour cela, l'unité de commande 10 comporte des moyens de détermination de position du noyau mobile 21. Dans le cas d'un actionneur d'approche 20 de type Voice Coil ayant peu de variation de réluctance, ces moyens de détermination de position comprennent par exemple un capteur de position du noyau mobile 21 renvoyant une information de position à l'unité de commande 10. Dans le cas d'un actionneur d'approche 20 de type électroaimant linéaire bistable, l'unité de commande 10 ne comporte pas nécessairement de capteur de position car elle est capable d'estimer cette position du noyau mobile 21 à partir des mesures de la tension et du courant circulant dans la bobine et d'un calcul de la variation d'inductance liée à la variation d'entrefer, comme indiqué dans le document FR0200952.

30

En partant d'une situation initiale où les contacts sont en position ouverte, la commutation d'un pôle se déroule suivant le procédé suivant :

Lorsque l'unité de commande 10 reçoit un ordre de pilotage 12 ordonnant la fermeture des contacts, le procédé de commutation d'un pôle comporte une étape

d'approche dans laquelle l'unité de commande 10 envoie une commande d'approche à l'actionneur d'approche 20. La force électromagnétique F_1 résultante provoque un déplacement du noyau mobile 21 vers la position intermédiaire. Le procédé de commutation d'un pôle comporte également une étape de contact dans laquelle l'unité

5 de commande 10 envoie une commande d'effort à l'actionneur d'effort 42 du pôle. Sous l'effet de cette commande d'effort, les éléments 42a, respectivement 42b, de l'actionneur d'effort 42 reçoivent une tension entraînant une augmentation de leur volume et créant une force F_{2a} , respectivement F_{2b} , sur les contacts fixes 41a, respectivement 41b, suffisante pour effectuer la course d'écrasement des contacts et

10 venir plaquer les contacts fixes 41a, respectivement 41b, contre les contacts mobiles 31a, respectivement 31b. Durant cette étape de contact, comme les forces F_{2a} , F_{2b} et la force F_1 sont en opposition, l'unité de commande 10 doit équilibrer les différentes forces en régulant la position du noyau mobile 21 pour éviter qu'il ne se déplace sous l'action des forces F_{2a} , F_{2b} de façon à assurer une pression de contact satisfaisante.

15 Indifféremment, l'étape d'approche et l'étape de contact peuvent se dérouler séquentiellement ou simultanément.

Dans la position intermédiaire transitoire, les contacts fixes et mobiles sont donc suffisamment éloignés pour ne pas permettre l'établissement d'un courant électrique entre eux mais sont suffisamment rapprochés pour que le faible

20 déplacement provoqué durant l'étape de contact vienne plaquer les contacts fixes contre les contacts mobiles.

A la fermeture des contacts on pourrait de plus créer des fonctions de diagnostic sur l'usure des pastilles de contacts, lorsque l'on dispose d'un actionneur

25 d'approche par pôle. Quand l'actionneur d'approche déclenche un mouvement de fermeture à vitesse stable, on détecte grâce aux capteurs de courant 11 l'instant où le courant s'établit dans la phase correspondant au pôle. En suivant l'évolution de cet instant dans le temps, on est alors capable de connaître l'évolution de l'usure des pastilles de contacts.

30

Inversement, en partant d'une situation initiale où les contacts sont en position fermée, la commutation d'un pôle se déroule suivant le procédé suivant :

Lorsque l'unité de commande 10 reçoit un ordre de pilotage 12 ordonnant l'ouverture des contacts, le procédé de commutation d'un pôle comporte d'abord une

étape de coupure dans laquelle l'unité de commande 10 supprime la commande d'effort envoyée à l'actionneur d'effort 42 du pôle. La disparition de la tension appliquée aux éléments 42a, respectivement 42b, de l'actionneur d'effort 42 va engendrer un retour à leur forme initiale, entraînant ainsi la séparation entre les contacts fixes 41a, respectivement 41b, et les contacts mobiles 31a, respectivement 31b, et leur retour en position intermédiaire. Une fois cette étape de coupure effectuée, le procédé de commutation d'un pôle comporte une étape d'éloignement durant laquelle l'unité de commande 10 envoie une commande d'éloignement à l'actionneur d'approche 20. Cette commande d'éloignement provoque le déplacement du noyau mobile 21 vers la position d'éloignement, emmenant le(s) pont(s) mobile(s) 30 afin d'aboutir à la position ouverte des contacts.

Avantageusement, l'étape de coupure est effectuée indépendamment pôle par pôle, au moment précis du passage du courant par zéro, c'est-à-dire quand pratiquement aucun courant ne circule dans les pôles de puissance. Pour cela, l'unité de commande 10 utilise les signaux provenant des capteurs de courant 11 et proportionnels aux courants circulant dans les phases L1,L2,L3. Pour supprimer la commande d'effort envoyée à l'actionneur d'effort 42 d'un pôle, l'unité de commande 10 vérifie que l'intensité du courant circulant dans la phase correspondant à ce pôle est inférieure à un seuil maximum prédéterminé, proche de zéro. En contrôlant ainsi la quasi absence de courant dans le pôle, on s'assure ainsi que la séparation entre les contacts fixes et mobiles de ce pôle ne générera pas ou très peu d'arc électrique. Compte tenu du déphasage existant entre les courants des pôles de l'appareil interrupteur, le passage du courant par zéro n'est pas simultané et la suppression de la commande d'effort sur les différents pôles surviendra donc à des instants distincts, ce qui justifie l'intérêt d'avoir des actionneurs d'effort distincts par pôle. On peut ainsi garantir que la coupure des contacts de l'appareil interrupteur n'engendrera pas ou très peu d'arc électrique de coupure. L'étape d'éloignement n'est ensuite engagée uniquement lorsque l'étape de coupure dans l'ensemble des pôles de l'appareil interrupteur aura eu lieu.

30

Par ailleurs, le pilotage des actionneurs par l'unité de commande 10 présente l'avantage de pouvoir adapter le niveau de commande des actionneurs en fonction des courants circulant dans les phases. Si un courant élevé, par exemple un courant transitoire élevé ou un courant proche du court-circuit, est mesuré par les capteurs de courant 11 dans une ou plusieurs phases, l'unité de commande 10 est alors capable

35

d'accentuer les commandes des actionneurs d'effort et de réguler la position de l'actionneur d'approche pour maintenir une bonne pression de contact dans les pôles.

Dans la variante simple coupure de la figure 5, chaque pôle de l'appareil interrupteur ne comporte qu'un contact mobile 31' placé à une extrémité d'un pont mobile 30' et coopérant avec un contact fixe 41' placé sur un conducteur fixe 40', par exemple aval. L'autre extrémité du pont mobile 30' est articulée avec un conducteur fixe 33', par exemple amont. Un actionneur d'effort 42', de type piézoélectrique, est disposé entre un socle fixe de l'appareil interrupteur et le conducteur fixe 40' de façon à permettre l'établissement de la pression de contact entre le contact fixe 41' et le contact mobile 31', lorsqu'une tension est appliquée à l'élément piézoélectrique 42'. Le pont mobile 30' est lié avec la partie mobile 21' d'un actionneur d'approche 20' par l'intermédiaire d'un organe mécanique 23'. Le fonctionnement de cette variante est équivalent à celui décrit précédemment.

15

Il est bien entendu que l'on peut, sans sortir du cadre de l'invention, imaginer d'autres variantes et perfectionnements de détail et de même envisager l'emploi de moyens équivalents.

REVENDEICATIONS

1. Appareil électrique interrupteur servant à la commutation d'une charge électrique et comprenant un ou plusieurs pôles de puissance, chaque pôle
5 comportant un pont mobile (30) muni d'au moins un contact mobile (31a,31b) qui coopère avec au moins un contact fixe (41a,41b) du pôle entre des positions ouverte et fermée, caractérisé par le fait que :

- l'appareil interrupteur comporte un actionneur d'approche (20) agissant sur
10 le(s) pont(s) mobile(s) (30) de l'appareil interrupteur de façon à permettre l'éloignement et le rapprochement entre le ou les contacts mobiles (31a,31b) du pont mobile (30) et le ou les contacts fixes (41a,41b),
- chaque pôle comporte un actionneur d'effort (42) permettant l'établissement
15 de la pression de contact ou la coupure de contact entre le ou les contacts mobiles (31a,31b) du pont mobile (30) et le ou les contacts fixes (41a,41b) du pôle, sans l'aide d'organe de rappel mécanique.

2. Appareil électrique selon la revendication 1, caractérisé par le fait que l'actionneur d'approche (20) est un actionneur linéaire électromagnétique bistable à commande électrique.

3. Appareil électrique selon la revendication 1, caractérisé par le fait que
20 l'actionneur d'approche (20) est un actionneur de type Voice Coil.

4. Appareil électrique selon l'une des revendications 1 à 3, caractérisé par le fait qu'il comporte un actionneur d'approche (20) distinct par pôle agissant sur le pont mobile (30) de chaque pôle.

5. Appareil électrique selon la revendication 1, caractérisé par le fait que
25 l'actionneur d'effort (42) d'un pôle comporte au moins un élément piézoélectrique (42a,42b) agissant sur le(s) contact(s) fixe(s) (41a,41b) du pôle.

6. Appareil électrique selon la revendication 1, caractérisé par le fait que l'actionneur d'effort (42) d'un pôle comporte au moins un élément piézoélectrique (42a,42b) agissant sur le(s) contact(s) mobile(s) (31a,31b) du pont mobile (30).

7. Appareil électrique selon la revendication 1, caractérisé par le fait qu'il
30 comprend des moyens de mesure (11) du courant circulant dans le ou les pôles

reliés à une unité de commande électronique (10) capable de piloter le ou les actionneurs d'approche (20) et le ou les actionneurs d'effort (42).

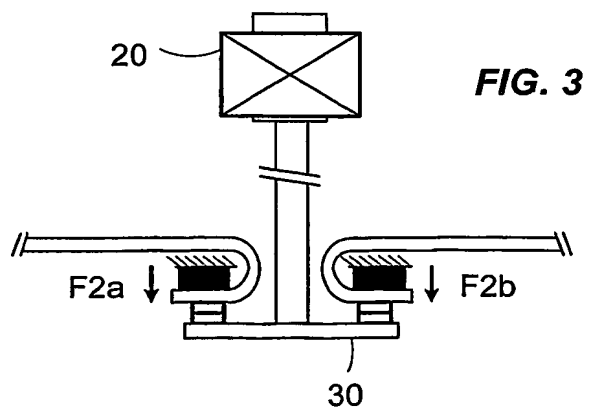
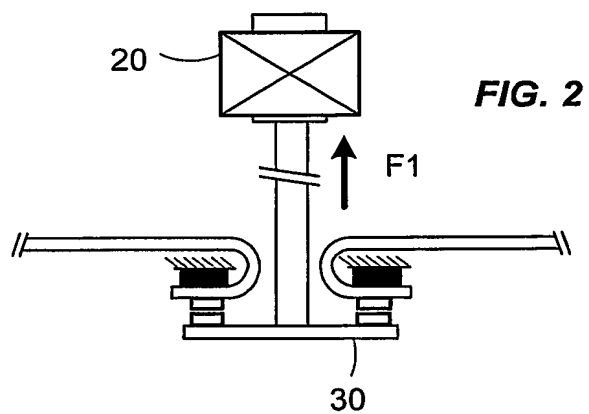
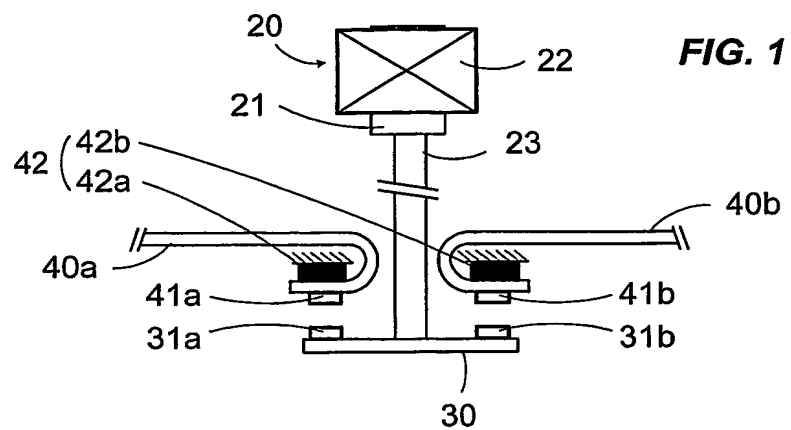
5 8. Appareil électrique selon la revendication 7, caractérisé par le fait que l'unité de commande électronique (10) possède des moyens de détermination de position lui permettant de réguler la position du ou des actionneurs d'approche (20).

10 9. Procédé de commutation d'un pôle dans un appareil électrique interrupteur selon l'une des revendications précédentes, caractérisé par le fait que le mouvement de fermeture des contacts comprend une étape d'approche permettant le rapprochement du pont mobile (30) vers le ou les contacts fixes (41a,41b) à l'aide d'un actionneur d'approche (20) et comprend une étape de contact permettant l'établissement d'une pression de contact entre le ou les contacts mobiles (31a,31b) du pont mobile (30) et le ou les contacts fixes (41a,41b) du pôle à l'aide d'un actionneur d'effort (42a,42b).

15 10. Procédé de commutation d'un pôle selon la revendication 9, caractérisé par le fait que le mouvement d'ouverture des contacts comprend une étape de coupure permettant la séparation entre le ou les contacts mobiles (31a,31b) du pont mobile (30) et le ou les contacts fixes (41a,41b) du pôle à l'aide de l'actionneur d'effort (42a,42b), puis une étape d'éloignement du pont mobile (30) à
20 l'aide de l'actionneur d'approche (20).

11. Procédé de commutation d'un pôle selon la revendication 10, caractérisé par le fait que l'étape de coupure est effectuée lorsque le courant électrique circulant dans le pôle est inférieur à un seuil prédéterminé.

1/2



2/2

FIG. 4

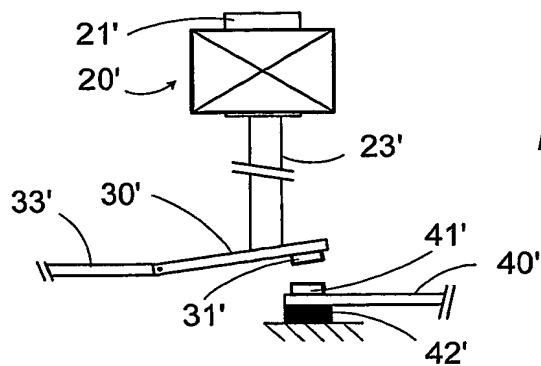
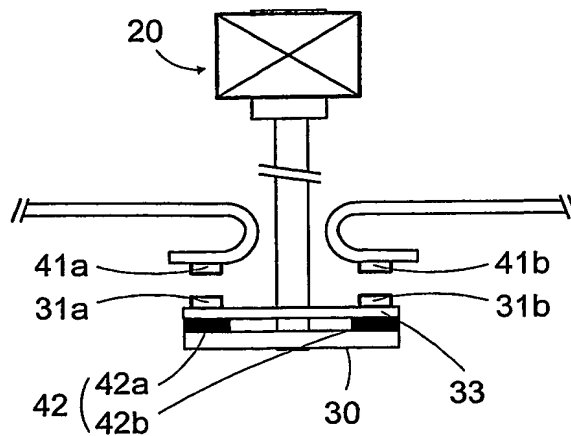
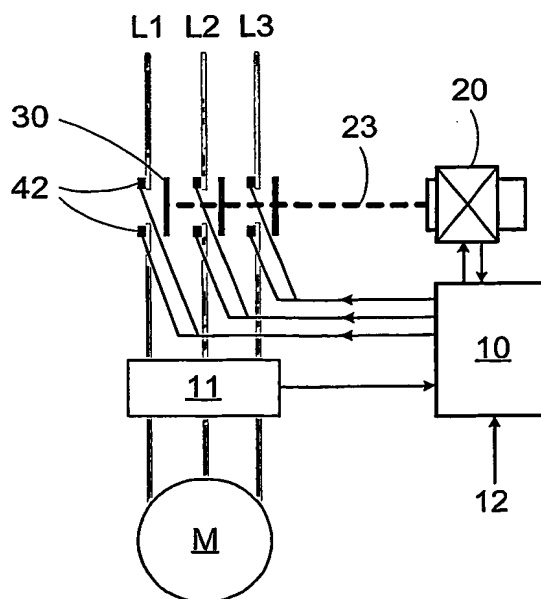


FIG. 5

FIG. 6



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No.

PCT/FR 00759

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

IPC 7 H01H57/00

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

IPC 7 H01H

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal, PAJ

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	DE 198 13 128 A (KUHNKE GMBH KG H) 30 September 1999 (1999-09-30) column 2, line 27 -column 4, line 61 ---	1,2,6
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 1998, no. 14, 31 December 1998 (1998-12-31) & JP 10 241481 A (MATSUSHITA ELECTRIC WORKS LTD), 11 September 1998 (1998-09-11) abstract -----	1,2,5



Further documents are listed in the continuation of box C.



Patent family members are listed in annex.

* Special categories of cited documents :

A document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

E earlier document but published on or after the international filing date

L document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

O document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

P document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

T later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

X document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

Y document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art.

& document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

24 July 2003

Date of mailing of the international search report

31/07/2003

Name and mailing address of the ISA

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Authorized officer

Libberecht, L

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Internat^l Publication No
PCT/FR 00759

Patent document cited in search report		Publication date	Patent family member(s)		Publication date
DE 19813128	A	30-09-1999	DE	19813128 A1	30-09-1999
			DE	29824474 U1	22-03-2001
<hr/>					
JP 10241481	A	11-09-1998	NONE		
<hr/>					

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Demande internationale No
PCT/FR 00759

A. CLASSEMENT DE L'OBJET DE LA DEMANDE
CIB 7 H01H57/00

Selon la classification internationale des brevets (CIB) ou à la fois selon la classification nationale et la CIB

B. DOMAINES SUR LESQUELS LA RECHERCHE A PORTE

Documentation minimale consultée (système de classification suivi des symboles de classement)
CIB 7 H01H

Documentation consultée autre que la documentation minimale dans la mesure où ces documents relèvent des domaines sur lesquels a porté la recherche

Base de données électronique consultée au cours de la recherche internationale (nom de la base de données, et si réalisable, termes de recherche utilisés)
EPO-Internal, PAJ

C. DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS

Catégorie *	Identification des documents cités, avec, le cas échéant, l'indication des passages pertinents	no. des revendications visées
A	DE 198 13 128 A (KUHNKE GMBH KG H) 30 septembre 1999 (1999-09-30) colonne 2, ligne 27 -colonne 4, ligne 61 ---	1,2,6
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 1998, no. 14, 31 décembre 1998 (1998-12-31) & JP 10 241481 A (MATSUSHITA ELECTRIC WORKS LTD), 11 septembre 1998 (1998-09-11) abrégé -----	1,2,5

☐ Voir la suite du cadre C pour la fin de la liste des documents

☒ Les documents de familles de brevets sont indiqués en annexe

* Catégories spéciales de documents cités:

- *A* document définissant l'état général de la technique, non considéré comme particulièrement pertinent
- *E* document antérieur, mais publié à la date de dépôt international ou après cette date
- *L* document pouvant jeter un doute sur une revendication de priorité ou cité pour déterminer la date de publication d'une autre citation ou pour une raison spéciale (telle qu'indiquée)
- *O* document se référant à une divulgation orale, à un usage, à une exposition ou tous autres moyens
- *P* document publié avant la date de dépôt international, mais postérieurement à la date de priorité revendiquée

- *T* document ultérieur publié après la date de dépôt international ou la date de priorité et n'appartenant pas à l'état de la technique pertinent, mais cité pour comprendre le principe ou la théorie constituant la base de l'invention
- *X* document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme nouvelle ou comme impliquant une activité inventive par rapport au document considéré isolément
- *Y* document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme impliquant une activité inventive lorsque le document est associé à un ou plusieurs autres documents de même nature, cette combinaison étant évidente pour une personne du métier
- *G* document qui fait partie de la même famille de brevets

Date à laquelle la recherche internationale a été effectivement achevée

24 juillet 2003

Date d'expédition du présent rapport de recherche internationale

31/07/2003

Nom et adresse postale de l'administration chargée de la recherche internationale

Office Européen des Brevets, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Fonctionnaire autorisé

Libberecht, L

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Demande Internationale No
PCT/FR 00759

Document brevet cité au rapport de recherche	Date de publication	Membre(s) de la famille de brevet(s)	Date de publication
DE 19813128 A	30-09-1999	DE 19813128 A1 DE 29824474 U1	30-09-1999 22-03-2001
JP 10241481 A	11-09-1998	AUCUN	